

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICEUS
997 U.S. PRO
09/923953

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出 願 年 月 日

Date of Application:

2000年 8月 9日

出 願 番 号

Application Number:

特願2000-241226

出 願 人

Applicant(s):

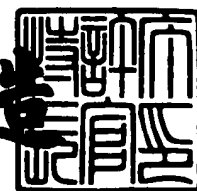
日本電気株式会社

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2001年 5月31日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3050234

BEST AVAILABLE COPY

【書類名】 特許願

【整理番号】 42010250

【提出日】 平成12年 8月 9日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 H04N 1/64
H04N 9/77
H04N 9/64

【発明者】

【住所又は居所】 東京都港区芝五丁目 7 番 1 号 日本電気株式会社内

【氏名】 久保 眞也

【特許出願人】

【識別番号】 000004237

【氏名又は名称】 日本電気株式会社

【代理人】

【識別番号】 100088328

【弁理士】

【氏名又は名称】 金田 暢之

【電話番号】 03-3585-1882

【選任した代理人】

【識別番号】 100106297

【弁理士】

【氏名又は名称】 伊藤 克博

【選任した代理人】

【識別番号】 100106138

【弁理士】

【氏名又は名称】 石橋 政幸

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 089681

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9710078

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 カラー画像処理装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 カラーイメージセンサにて得られた R、G 及び B の 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対してデジタル信号変換処理及シェーディング補正処理を行い、該 3 色のカラー画像信号を出力する入力画像処理回路と、該入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号に対して色変換処理及び画像フォーマット変換処理を行うことにより該 3 色のカラー画像信号を合成して出力する出力画像処理回路とを有してなるカラー画像処理装置であって、

前記入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号のそれぞれを 1 ライン（総画素数 = N 、 N ：自然数）毎に順次記憶する記憶手段と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記記憶手段に記憶された 1 ライン分のカラー画像信号を読み出し、該カラー画像信号の先頭画素から i 画素目（ $i = 1 \sim N$ 、 i ：自然数）の注目画素 i に関する移動平均画素数 n （ n ：自然数）を所定の数式に基づいて順次算出して出力する第 1 の演算回路と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記第 1 の演算回路から出力された移動平均画素数 n に基づいて、前記第 1 の演算回路に読み出された 1 ライン分のカラー画像信号のうち前記注目画素 i と該注目画素 i の前後 n 画素の参照画素 j （ $i - n \leq j \leq i + n$ 、 j ：自然数）とを順次選択して出力するビット選択手段と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記ビット選択回路から出力された前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を順次算出して出力する差分回路と、

特定の閾値を記憶する閾値記憶手段と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記注目画素 i の出力信号を順次出力するとともに、前記差分回路から出力された値と前記閾値記憶手段にて記憶された閾値とを比較し、前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が前記閾値よりも小さい場合にのみ、該参

照画素 j の出力信号を順次出力する判定回路と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記判定回路から出力された出力信号の移動平均化処理を行い、該出力信号を 1 ライン毎に前記カラー画像信号として前記出力画像処理回路に対して順次出力する第 2 の演算回路とを有し、

前記出力画像処理回路は、前記第 2 の演算回路のそれぞれから出力された 3 色のカラー画像信号に対して前記色変換処理及び前記画像フォーマット変換処理を行うことにより、該 3 色のカラー画像信号を合成して出力することを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 2】 カラーイメージセンサにて得られた R、G 及び B の 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対してデジタル信号変換処理及シェーディング補正処理を行い、該 3 色のカラー画像信号を出力する入力画像処理回路と、該入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号に対して色変換処理及び画像フォーマット変換処理を行うことにより該 3 色のカラー画像信号を合成して出力する出力画像処理回路とを有してなるカラー画像処理装置であって、

前記入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号のうち R 及び G の 2 色のカラー画像信号のそれぞれを 1 ライン（総画素数 = N 、 N ：自然数）毎に順次記憶する記憶手段と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記記憶手段に記憶された 1 ライン分のカラー画像信号を読み出し、該カラー画像信号の先頭画素から i 画素目（ $i = 1 \sim N$ 、 i ：自然数）の注目画素 i に関する移動平均画素数 n （ n ：自然数）を所定の数式に基づいて順次算出して出力する第 1 の演算回路と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記第 1 の演算回路から出力された移動平均画素数 n に基づいて、前記第 1 の演算回路に読み出された 1 ライン分のカラー画像信号のうち前記注目画素 i と該注目画素 i の前後 n 画素の参照画素 j （ $i - n \leq j \leq i + n$ 、 j ：自然数）とを順次選択して出力するビット選択手段と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記ビット選択回

路から出力された前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を順次算出して出力する差分回路と、

特定の閾値を記憶する閾値記憶手段と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記注目画素 i の出力信号を順次出力するとともに、前記差分回路から出力された値と前記閾値記憶手段にて記憶された閾値とを比較し、前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が前記閾値よりも小さい場合にのみ、該参照画素 j の出力信号を順次出力する判定回路と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記判定回路から出力された出力信号の移動平均化処理を行い、該出力信号を 1 ライン毎に前記カラー画像信号として前記出力画像処理回路に対して順次出力する第 2 の演算回路とを有し、

前記出力画像処理回路は、前記入出力画像処理装置から出力された B のカラー画像信号と前記第 2 の演算回路のそれぞれから出力された R 及び G の 2 色のカラー画像信号との 3 色のカラー画像信号に対して前記色変換処理及び前記画像フォーマット変換処理を行うことにより、該 3 色のカラー画像信号を合成して出力することを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 3】 カラーイメージセンサにて得られた R、G 及び B の 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対してデジタル信号変換処理及シェーディング補正処理を行い、該 3 色のカラー画像信号を出力する入力画像処理回路と、該入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号に対して色変換処理及び画像フォーマット変換処理を行うことにより該 3 色のカラー画像信号を合成して出力する出力画像処理回路とを有してなるカラー画像処理装置であって、

前記入出力画像処理回路から出力された G のカラー画像信号を 1 ライン（総画素数 = N 、 N : 自然数）毎に順次記憶する記憶手段と、

前記記憶手段に記憶された 1 ライン分の G のカラー画像信号を読み出し、該カラー画像信号の先頭画素から i 画素目（ $i = 1 \sim N$ 、 i : 自然数）の注目画素 i に関する移動平均画素数 n （ n : 自然数）を所定の数式に基づいて順次算出して出力する第 1 の演算回路と、

前記第 1 の演算回路から出力された移動平均画素数 n に基づいて、前記第 1 の演算回路に読み出された 1 ライン分の G のカラー画像信号のうち前記注目画素 i と該注目画素 i の前後 n 画素の参照画素 j ($i - n \leq j \leq i + n$ 、 j : 自然数) とを順次選択して出力するビット選択手段と、

前記ビット選択回路から出力された前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を順次算出して出力する差分回路と、

特定の閾値を記憶する閾値記憶手段と、

前記注目画素 i の出力信号を順次出力するとともに、前記差分回路から出力された値と前記閾値記憶手段にて記憶された閾値とを比較し、前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が前記閾値よりも小さい場合にのみ、該参照画素 j の出力信号を順次出力する判定回路と、

前記判定回路から出力された出力信号の移動平均化処理を行い、該出力信号を 1 ライン毎に前記 G のカラー画像信号として前記出力画像処理回路に対して順次出力する第 2 の演算回路とを有し、

前記出力画像処理回路は、前記入出力画像処理装置から出力された R 及び B の 2 色のカラー画像信号と前記第 2 の演算回路から出力された G のカラー画像信号との 3 色のカラー画像信号に対して前記色変換処理及び前記画像フォーマット変換処理を行うことにより、該 3 色のカラー画像信号を合成して出力することを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 4】 請求項 1 乃至 3 のいずれか 1 項に記載のカラー画像処理装置において、

前記ビット選択手段は、前記参照画素 j が $1 \leq j \leq N$ の範囲外である場合には、該参照画素 j を出力しないことを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 5】 請求項 1 乃至 4 のいずれか 1 項に記載のカラー画像処理装置において、

前記第 1 の演算回路は、前記注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する隣接画素 $i + 1$ 或いは隣接画素 $i - 1$ のいずれかの隣接画素の出力レベルとの差分 ΔT を算出した後、該差分 ΔT を用いて数式 $n = A / (\Delta T + B)$ (A 、 B

：定数）に基づいて前記移動平均画素数 n を算出することを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 6】 請求項 1 乃至 4 のいずれか 1 項に記載のカラー画像処理装置において、

前記第 1 の演算回路は、 $i \leq N - 2$ である場合、前記注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する $i + 1$ 画素目から $i + k$ ($2 \leq k \leq N - i$ 、 k ：自然数) 画素目までの複数の隣接画素のそれぞれの出力レベルとの差分を算出した後、該差分の平均値 $\Delta T a$ を算出し、該差分 $\Delta T a$ を用いて数式 $n = A / (\Delta T a + B)$ (A 、 B ：定数) に基づいて前記移動平均画素数 n を算出することを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 7】 請求項 1 乃至 4 のいずれか 1 項に記載のカラー画像処理装置において、

前記第 1 の演算回路は、 $i \geq 3$ である場合、前記注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する $i - 1$ 画素目から $i - k$ ($2 \leq k \leq i - 1$ 、 k ：自然数) 画素目までの k 個の隣接画素のそれぞれの出力レベルとの差分を算出した後、該差分の平均値 $\Delta T a$ を算出し、該平均値 $\Delta T a$ を用いて数式 $n = A / (\Delta T a + B)$ (A 、 B ：定数) に基づいて前記移動平均画素数 n を算出することを特徴とするカラー画像処理装置。

【請求項 8】 請求項 5 乃至 7 のいずれか 1 項に記載のカラー画像処理装置において、

前記第 1 の演算回路は、前記数式に基づいて移動平均画素数 n を算出した結果、端数が生じた場合には、該端数を切り捨てることを特徴とするカラー画像処理装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、カラー画像信号の読取及び記録を行うカラー画像処理装置に関する。

【0002】

【従来の技術】

従来のカラスキャナ、カラーFAX等に用いられるカラー画像処理装置の回路構成について図5を参照して説明する。

【0003】

図5は、従来のカラー画像処理装置の一構成例を示すブロック図である。

【0004】

図5に示すように本従来例は、カラーイメージセンサ11、A/D変換器12～14及びシェーディング補正回路15～17を具備し、R(Red)、G(Green)及びB(Blue)の3色のカラー画像信号の入力処理を行う入力画像処理回路Aと、色変換処理回路33及び画像フォーマット変換回路34を具備し、入力画像処理回路Aから出力された3色のカラー画像信号の出力処理を行う出力画像処理回路Bとから構成されている。

【0005】

カラーイメージセンサ11は、例えば、R、G、Bの3色について1次元配列された多数の電荷結合素子(CCD)や、1次元配列された多数の光電変換素子からなる密着型カラーイメージセンサ等であり、原稿画像を光電変換してアナログ信号として出力する。

【0006】

以下に、上記のように構成されたカラー画像処理装置の動作について説明する。

【0007】

カラーイメージセンサ11から出力されたR、G、Bの3色のアナログカラー画像信号のそれぞれは、A/D変換器12～14によりデジタル多値信号に変換された後、シェーディング補正回路15～17によりカラーイメージセンサ11の主走査方向の出力歪(シェーディング)が補正されて出力される。

【0008】

シェーディング補正回路15～17から出力された3色のカラー画像信号は、色変換処理回路33により階調補正処理及び色座標変換処理が行われた後、画像フォーマット変換回路34によりビットマップやJpeg等の所定のフォーマッ

トのカラー画像データに変換されて出力される。

【0009】

【発明が解決しようとする課題】

カラー画像処理装置においては、カラー画像信号の読取速度を高速化する場合、カラーイメージセンサの蓄積時間を短くし、転送クロックを高速化することになる。カラーイメージセンサに使用されるCCDまたはCIS等の光源の駆動方式は、近年の技術進歩によって高速化が進んでいる。

【0010】

しかしながら、カラーイメージセンサに使用される光源の輝度が一定である場合、R、G、Bのそれぞれのアナログカラー画像信号の振幅が小さくなりS/Nが悪化するおそれがある。

【0011】

S/Nの悪化を防止するための方法としては、光源の輝度を明るくする方法があるが、光源の発光体の物性から得られる輝度には限界がある。光源を複数実装して輝度を明るくする方法もあるが、装置構成の制限から実装可能な光源の数にも限界がある。

【0012】

従って、カラー画像信号の読取速度の更なる高速化を図るためには、悪化したS/Nを画像処理によって改善することが必要であり、具体的には、カラー画像信号に含まれるノイズ成分を低減する処理を行うことが必要である。

【0013】

しかしながら、ノイズ成分を低減するための処理が複雑になり、処理時間が長くなると、本来の目的である読み取り速度の高速化の妨げになってしまう。このため、カラー画像信号に含まれるノイズ成分の低減処理を簡単かつ効果的な方法により実現していくことが必要である。

【0014】

ノイズ成分を低減する最も簡単な処理としては、任意の注目画素について周辺の特定の数の画素を参照して平均化を行い、この平均化処理を順次隣の画素にシフトしていく移動平均化処理が挙げられる。

【 0 0 1 5 】

この移動平均化処理では、参照する画素数をある程度多くすることでノイズ低減に優れた効果が発揮されるが、逆に、参照する画素数を多くすると解像度が損なわれ、全体的にボケた画像が生じてしまうという弊害がある。

【 0 0 1 6 】

カラー画像信号ではなく2値画像（白黒画像）信号のノイズ低減方法としては、例えば、特開平09-037074号公報において、文字成分と判断される領域の画素については移動平均化処理から除外する方法が開示されている。

【 0 0 1 7 】

これによれば、白黒画像において、解像度を損なうことなく画像情報に含まれるモアレを除去することができるとともに、ノイズ成分をも効果的に除去することができる。

【 0 0 1 8 】

しかしながら、特開平09-037074号公報に開示された方法をカラー画像にそのまま適用した場合、カラー画像における各色の滑らかな階調性の変化をも平均化されてしまい、階調性が損なわれるおそれがある。

【 0 0 1 9 】

本発明は上述したような従来の技術が有する問題点に鑑みてなされたものであって、カラー画像信号に含まれるノイズ成分を、解像度及び階調性を損なうことなく効果的に除去することができるカラー画像処理装置を提供することを目的とする。

【 0 0 2 0 】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために本発明は、

カラーイメージセンサにて得られたR、G及びBの3色のカラー画像信号のそれぞれに対してデジタル信号変換処理及シェーディング補正処理を行い、該3色のカラー画像信号を出力する入力画像処理回路と、該入力画像処理回路から出力された3色のカラー画像信号に対して色変換処理及び画像フォーマット変換処理を行うことにより該3色のカラー画像信号を合成して出力する出力画像処理回路

とを有してなるカラー画像処理装置であって、

前記入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号のそれぞれを 1 ライン（総画素数 = N 、 N : 自然数）毎に順次記憶する記憶手段と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記記憶手段に記憶された 1 ライン分のカラー画像信号を読み出し、該カラー画像信号の先頭画素から i 画素目（ $i = 1 \sim N$ 、 i : 自然数）の注目画素 i に関する移動平均画素数 n （ n : 自然数）を所定の数式に基づいて順次算出して出力する第 1 の演算回路と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記第 1 の演算回路から出力された移動平均画素数 n に基づいて、前記第 1 の演算回路に読み出された 1 ライン分のカラー画像信号のうち前記注目画素 i と該注目画素 i の前後 n 画素の参照画素 j （ $i - n \leq j \leq i + n$ 、 j : 自然数）とを順次選択して出力するビット選択手段と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記ビット選択回路から出力された前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を順次算出して出力する差分回路と、

特定の閾値を記憶する閾値記憶手段と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記注目画素 i の出力信号を順次出力するとともに、前記差分回路から出力された値と前記閾値記憶手段にて記憶された閾値とを比較し、前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が前記閾値よりも小さい場合にのみ、該参照画素 j の出力信号を順次出力する判定回路と、

前記 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記判定回路から出力された出力信号の移動平均化処理を行い、該出力信号を 1 ライン毎に前記カラー画像信号として前記出力画像処理回路に対して順次出力する第 2 の演算回路とを有し、

前記出力画像処理回路は、前記第 2 の演算回路のそれぞれから出力された 3 色のカラー画像信号に対して前記色変換処理及び前記画像フォーマット変換処理を行うことにより、該 3 色のカラー画像信号を合成して出力することを特徴とする

【 0 0 2 1 】

また、カラーイメージセンサにて得られた R、G 及び B の 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対してデジタル信号変換処理及シェーディング補正処理を行い、該 3 色のカラー画像信号を出力する入力画像処理回路と、該入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号に対して色変換処理及び画像フォーマット変換処理を行うことにより該 3 色のカラー画像信号を合成して出力する出力画像処理回路とを有してなるカラー画像処理装置であって、

前記入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号のうち R 及び G の 2 色のカラー画像信号のそれぞれを 1 ライン（総画素数 = N 、 N : 自然数）毎に順次記憶する記憶手段と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記記憶手段に記憶された 1 ライン分のカラー画像信号を読み出し、該カラー画像信号の先頭画素から i 画素目（ $i = 1 \sim N$ 、 i : 自然数）の注目画素 i に関する移動平均画素数 n （ n : 自然数）を所定の数式に基づいて順次算出して出力する第 1 の演算回路と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記第 1 の演算回路から出力された移動平均画素数 n に基づいて、前記第 1 の演算回路に読み出された 1 ライン分のカラー画像信号のうち前記注目画素 i と該注目画素 i の前後 n 画素の参照画素 j （ $i - n \leq j \leq i + n$ 、 j : 自然数）とを順次選択して出力するビット選択手段と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記ビット選択回路から出力された前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を順次算出して出力する差分回路と、

特定の閾値を記憶する閾値記憶手段と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記注目画素 i の出力信号を順次出力するとともに、前記差分回路から出力された値と前記閾値記憶手段にて記憶された閾値とを比較し、前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が前記閾値よりも小さい場合にのみ、該参

照画素 j の出力信号を順次出力する判定回路と、

前記 2 色のカラー画像信号のそれぞれに対応して配置され、前記判定回路から出力された出力信号の移動平均化処理を行い、該出力信号を 1 ライン毎に前記カラー画像信号として前記出力画像処理回路に対して順次出力する第 2 の演算回路とを有し、

前記出力画像処理回路は、前記入出力画像処理装置から出力された B のカラー画像信号と前記第 2 の演算回路のそれぞれから出力された R 及び G の 2 色のカラー画像信号との 3 色のカラー画像信号に対して前記色変換処理及び前記画像フォーマット変換処理を行うことにより、該 3 色のカラー画像信号を合成して出力することを特徴とする。

【 0 0 2 2 】

また、カラーイメージセンサにて得られた R、G 及び B の 3 色のカラー画像信号のそれぞれに対してデジタル信号変換処理及シェーディング補正処理を行い、該 3 色のカラー画像信号を出力する入力画像処理回路と、該入力画像処理回路から出力された 3 色のカラー画像信号に対して色変換処理及び画像フォーマット変換処理を行うことにより該 3 色のカラー画像信号を合成して出力する出力画像処理回路とを有してなるカラー画像処理装置であって、

前記入出力画像処理回路から出力された G のカラー画像信号を 1 ライン（総画素数 = N 、 N : 自然数）毎に順次記憶する記憶手段と、

前記記憶手段に記憶された 1 ライン分の G のカラー画像信号を読み出し、該カラー画像信号の先頭画素から i 画素目（ $i = 1 \sim N$ 、 i : 自然数）の注目画素 i に関する移動平均画素数 n （ n : 自然数）を所定の数式に基づいて順次算出して出力する第 1 の演算回路と、

前記第 1 の演算回路から出力された移動平均画素数 n に基づいて、前記第 1 の演算回路に読み出された 1 ライン分の G のカラー画像信号のうち前記注目画素 i と該注目画素 i の前後 n 画素の参照画素 j （ $i - n \leq j \leq i + n$ 、 j : 自然数）とを順次選択して出力するビット選択手段と、

前記ビット選択回路から出力された前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を順次算出して出力する差分回路

と、

特定の閾値を記憶する閾値記憶手段と、

前記注目画素 i の出力信号を順次出力するとともに、前記差分回路から出力された値と前記閾値記憶手段にて記憶された閾値とを比較し、前記注目画素 i の出力レベルと前記参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が前記閾値よりも小さい場合にのみ、該参照画素 j の出力信号を順次出力する判定回路と、

前記判定回路から出力された出力信号の移動平均化処理を行い、該出力信号を 1 ライン毎に前記 G のカラー画像信号として前記出力画像処理回路に対して順次出力する第 2 の演算回路とを有し、

前記出力画像処理回路は、前記入出力画像処理装置から出力された R 及び B の 2 色のカラー画像信号と前記第 2 の演算回路から出力された G のカラー画像信号との 3 色のカラー画像信号に対して前記色変換処理及び前記画像フォーマット変換処理を行うことにより、該 3 色のカラー画像信号を合成して出力することを特徴とする。

【 0 0 2 3 】

また、前記ビット選択手段は、前記参照画素 j が $1 \leq j \leq N$ の範囲外である場合には、該参照画素 j を出力しないことを特徴とする。

【 0 0 2 4 】

また、前記第 1 の演算回路は、前記注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する隣接画素 $i + 1$ 或いは隣接画素 $i - 1$ のいずれかの隣接画素の出力レベルとの差分 ΔT を算出した後、該差分 ΔT を用いて数式 $n = A / (\Delta T + B)$ (A, B : 定数) に基づいて前記移動平均画素数 n を算出することを特徴とする。

【 0 0 2 5 】

また、前記第 1 の演算回路は、 $i \leq N - 2$ である場合、前記注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する $i + 1$ 画素目から $i + k$ ($2 \leq k \leq N - i$ 、 k : 自然数) 画素目までの複数の隣接画素のそれぞれの出力レベルとの差分を算出した後、該差分の平均値 $\Delta T a$ を算出し、該差分 $\Delta T a$ を用いて数式 $n = A / (\Delta T a + B)$ (A, B : 定数) に基づいて前記移動平均画素数 n を算出することを特徴とする。

【0026】

また、前記第1の演算回路は、 $i \geq 3$ である場合、前記注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する $i-1$ 画素目から $i-k$ ($2 \leq k \leq i-1$ 、 k :自然数)画素目までの k 個の隣接画素のそれぞれの出力レベルとの差分を算出した後、該差分の平均値 ΔT_a を算出し、該平均値 ΔT_a を用いて数式 $n = A / (\Delta T_a + B)$ (A, B :定数)に基づいて前記移動平均画素数 n を算出することを特徴とする。

【0027】

また、前記第1の演算回路は、前記数式に基づいて移動平均画素数 n を算出した結果、端数が生じた場合には、該端数を切り捨てることを特徴とする。

【0028】

(作用)

ここで、本発明の原理について図4を参照して説明する。

【0029】

図4は、本発明のカラー画像処理装置の原理を説明するための図であり、ノイズ成分を含む画像データAと、画像データAに対して単純に移動平均化処理を行った画像データBと、画像データAに対して本発明のカラー画像処理装置を用いて移動平均化処理を行った画像データCとを示している。なお、図4において、横軸は、カラーイメージセンサの主走査方向の画素位置、縦軸は、各画素位置における出力信号の出力レベルを表している。

【0030】

図4に示すように、画像データAでは、6画素目から7画素目までの間で出力レベルが閾値 T_h 以上に急峻に減少し、また、14画素目から17画素目までの間で出力レベルが滑らかに変化して閾値 T_h 以上に増加している。

【0031】

画像データAに対して単純に移動平均化処理を行った画像データBでは、画像データAに含まれるノイズ成分は低減されているが、出力レベルが急峻に変化している6画素目から7画素目までの間の傾きが、画像データAと比較して小さくなっていることから、この部分の解像度が劣化していることがわかる。また、1

4画素目から17画素目までの間の滑らかな出力レベルの変化、すなわち階調性の変化が無くなっていることがわかる。

【0032】

これに対して、本発明においては、注目画素*i*と参照画素*j*との出力レベルの差分の絶対値が閾値*T_h*以下である場合にのみ、該参照画素*j*が第2の演算回路における移動平均化処理に加えられ、閾値*T_h*以上の参照画素*j*が移動平均化処理から除外されるように構成されている。

【0033】

従って、図4を参照すると、画像データ*A*に対して本発明のカラー画像処理装置を用いて移動平均化処理を行った画像データ*C*では、6画素目から7画素目までの間の急峻な変化が閾値*T_h*以上であることから、この部分については移動平均化処理から除外されるため、解像度が劣化しない。

【0034】

また、本発明においては、注目画素*i*と該注目画素*i*に隣接する隣接画素との出力レベルの差分 ΔT を用いて数式 $n = A / (\Delta T + B)$ に基づいて、移動平均画素数*n*が算出されるように構成されているため、上記差分量 ΔT が小さい場合、すなわち、階調性の変化が小さい場合には、移動平均画素数*n*が大きくなることから、広範囲にわたって移動平均化処理が行われることになる。

【0035】

しかしながら、図4を参照すると、14画素目から17画素目までの間のように階調性が滑らかに変化して閾値*T_h*以上に増加する場合には、この部分については移動平均化処理から除外されるため、移動平均化処理に用いられる参照画素数が少なくなり、これにより、階調性の変化が損なわれない。

【0036】

本発明においては、上述したような簡単な画像処理により、本来のカラー画像の解像度及び階調性を損なうことなく、ノイズ成分のみを効果的に除去することが可能となる。また、回路構成が簡単になるため、本カラー画像処理装置の小型化及び低価格化が実現可能となる。

【0037】

【発明の実施の形態】

以下に、本発明の実施の形態について図面を参照して説明する。

【0038】

(第1の実施の形態)

図1は、本発明のカラー画像処理装置の第1の実施の形態を示すブロック図である。なお、同図において、図5に示した従来のカラー画像処理装置と同様の部分については同一の符号を付し、説明を省略する。

【0039】

図1に示すように本形態は、図5に示した従来のカラー画像処理装置に対して、入力画像処理回路Aから出力されたR、G及びBの3色のカラー画像信号に含まれるノイズ成分を除去して出力画像処理回路Bに対して出力するノイズ除去回路Cが設けられている点に特徴がある。

【0040】

ノイズ除去回路Cにおいては、R、G及びBの3色のカラー画像信号のそれぞれに対応するように、第1の演算回路である演算回路A18、19、20と、ビット選択回路21、22、23と、差分回路24、25、26と、判定回路27、28、29と、第2の演算回路である演算回路B30、31、32とが設けられ、更に、記憶手段であるラインメモリ35と、閾値記憶手段である閾値記憶メモリ36とが設けられている。

【0041】

以下に、上記のように構成されたカラー画像処理装置の動作について説明する。なお、以下の記載では、説明を簡単にするためにG信号に注目して説明するが、R信号及びB信号についても同様の処理が並行して行われる。

【0042】

まず、カラーイメージセンサ11から出力されたアナログカラー画像信号であるG画像信号が、A/D変換器(G)13にてデジタル信号に変換された後、シェーディング補正回路(G)16にてカラーイメージセンサ11の主走査方向の出力歪が補正されて出力される。

【0043】

次に、シェーディング補正回路（G）16から出力されたG画像信号が、1ライン（総画素数＝N、N：自然数）毎にラインメモリー35に記憶される。

【0044】

次に、ラインメモリー35に記憶された1ライン分のG画像信号が、先頭画素から順番に演算回路A（G）19に読み出される。

【0045】

演算回路A（G）19においては、先頭画素からi画素目の任意の注目画素i（ $i = 1 \sim N$ 、i：自然数）に関し、注目画素iの出力レベルと該注目画素iに隣接する隣接画素i+1或いは隣接画素i-1のいずれかの出力レベルとの差分 ΔT が算出され、この差分 ΔT を用いて数式 $n = A / (\Delta T + B)$ （A、B：定数）に基づいて移動平均画素数n（n：自然数）が算出される。

【0046】

なお、演算回路A（G）19においては、 $i = 1$ である場合には、注目画素iに隣接する隣接画素として、隣接画素i+1が用いられ、また、 $i = N$ である場合には、注目画素iに隣接する隣接画素として、隣接画素i-1が用いられることになる。

【0047】

また、演算回路A（G）19においては、上述した数式 $n = A / (\Delta T + B)$ に基づいて移動平均画素数nを算出した結果、端数が発生してnが自然数とならない場合には、該端数を切り捨ててnを自然数にする。

【0048】

次に、ビット選択回路（G）22において、演算回路A（G）19にて算出された移動平均画素数nに基づいて、演算回路A（G）19に読み出された1ライン分のG画像信号のうち、注目画素iと該注目画素iの前後n画素の参照画素j（ $(i - n) \leq j \leq (i + n)$ 、j：自然数）とが選択されて出力される。

【0049】

次に、差分回路（G）25において、ビット選択回路（G）22から出力された注目画素iの出力レベル V_i と参照画素jのそれぞれの出力レベル V_j との差分の絶対値 $|V_i - V_j|$ が算出されて出力される。

【0050】

次に、判定回路 (G) 28において、注目画素 i の出力信号が出力されるとともに、差分回路 (G) 25から出力された $|V_i - V_j|$ と閾値記憶メモリ 36に記憶された特定の閾値 T_h とが比較され、 $|V_i - V_j| < T_h$ である場合には、参照画素 j の出力信号が出力され、 $|V_i - V_j| \geq T_h$ である場合には、参照画素 j の出力信号の出力が阻止される。

【0051】

以上の処理を $j = (i - n) \sim (i + n)$ 画素の間で繰り返す。なお、ビット選択回路 (G) 22においては、参照画素 j の範囲が $1 \leq j \leq N$ の範囲外となった場合には、その参照画素 j を出力しない。

【0052】

演算回路 B (G) 31においては、判定回路 (G) 28から出力された注目画素 i の出力信号と参照画素 j の出力信号との移動平均化処理が行われ、これにより、注目画素 i の出力信号が平滑化されて出力される。

【0053】

以上の処理を $i = 1 \sim N$ 画素の間で繰り返す。

【0054】

上述した処理により、1ライン分のG画像信号が平滑化されて出力画像処理回路Bに対して出力され、以降、1ライン毎に平滑化されたG画像信号が出力画像処理回路Bに対して出力されることになる。

【0055】

なお、R信号及びB信号についても、それぞれに対応する回路にて同様の処理が行われることにより平滑化された画像信号が1ライン毎に出力画像処理回路Bに対して出力されることになる。

【0056】

平滑化されたR、G及びBの3色のカラー画像信号は、色変換処理回路33にて階調補正及び色座標変換された後、画像フォーマット変換回路34にて予め選択された画像フォーマットに変換されて出力される。

【0057】

なお、本形態においては、注目画素 i と隣接画素 $i + 1$ 或いは隣接画素 $i - 1$ との出力レベルの差分 ΔT を用いて移動平均画素数 n を算出する構成について説明したが、本発明においては、 $i \leq N - 2$ である場合に、注目画素 i と、隣接画素 $i + 1$ から隣接画素 $i + k$ ($2 \leq k \leq N - i$ 、 k : 自然数) までの複数の隣接画素のそれぞれとの出力レベルの差分をとり、該差分の平均値 $\Delta T a$ を用いて数式 $n = A / (\Delta T a + B)$ に基づいて移動平均画素数 n を算出する構成であっても、 $i \geq 3$ である場合に、注目画素 i と、隣接画素 $i - 1$ から隣接画素 $i - k$ ($2 \leq k \leq i - 1$ 、 k : 自然数) までの複数の隣接画素のそれぞれの出力レベルとの差分をとり、該差分値の平均値 $\Delta T a$ を用いて数式 $n = A / (\Delta T a + B)$ に基づいて移動平均画素数 n を算出する構成であっても良い。

【 0 0 5 8 】

(第 2 の実施の形態)

図 1 は、本発明のカラー画像処理装置の第 2 の実施の形態を示すブロック図である。なお、同図において、図 1 に示したカラー画像処理装置と同様の部分については同一の符号を付し、説明を省略する。

【 0 0 5 9 】

図 2 に示すように本形態は、図 1 に示したカラー画像処理装置に対して、G 及び R の 2 色のカラー画像信号のみについてノイズ除去の処理を実施する点が異なるものであり、B 信号についてはノイズ除去の処理は行われず、入力画像処理回路 A からの出力信号が直接出力画像処理回路 B に入力される。

【 0 0 6 0 】

B 信号は、信号内にノイズ成分が含まれていたとしても、一般に、その他の R 信号及び G 信号と比較するとノイズ成分の画像への影響が小さい。

【 0 0 6 1 】

本形態においては、ノイズ成分の画像への影響の少ない B 信号のノイズ除去処理を削除することにより、回路の簡略化、ノイズ除去の処理速度の高速化を図るものである。

【 0 0 6 2 】

(第 3 の実施の形態)

図 3 は、本発明のカラー画像処理装置の第 3 の実施の形態を示すブロック図である。なお、同図において、図 1 に示したカラー画像処理装置と同様の部分については同一の符号を付し、説明を省略する。

【 0 0 6 3 】

図 3 に示すように本形態は、図 1 に示したカラー画像処理装置に対して、G 信号のみについてノイズ除去の処理を実施する点が異なるものであり、R 信号、B 信号についてはノイズ除去の処理は行われず、入力画像処理回路 A からの出力信号が直接出力画像処理回路 B に入力される。

【 0 0 6 4 】

G 信号は、R、B 信号と比較して明度成分が大きく、信号内にノイズ成分が含まれている場合に、ノイズ成分の画像への影響が最も大きい。

【 0 0 6 5 】

本形態においては、ノイズ成分の画像への影響が最も大きい G 信号のみに対してノイズ除去処理を行うことにより、更なる回路の簡略化、ノイズ除去の処理速度の高速化を図るものである。

【 0 0 6 6 】

【発明の効果】

以上説明したように本発明においては、注目画素 i の出力レベルと参照画素 j の出力レベルとの差分の絶対値が閾値以下である場合にのみ、該参照画素 j が第 2 の演算回路における移動平均化処理に加えられるような構成としたため、上記差分の絶対値が閾値以上に急峻に変化している部分については移動平均化処理から除外され、これにより、文字、罫線等の解像度を損なうことなくノイズ成分を効果的に除去することができる。

【 0 0 6 7 】

また、注目画素 i の出力レベルと該注目画素 i に隣接する隣接画素の出力レベルとの差分 ΔT を用いて数式 $n = A / (\Delta T + B)$ に基づいて、移動平均画素数 n が算出されるように構成されているため、上記差分量 ΔT が小さい場合、すなわち、階調性の変化が小さい場合には、移動平均画素数 n が大きくなることから、広範囲にわたって第 2 の演算回路にて移動平均化処理が行われることになる。

【 0 0 6 8 】

しかしながら、例えば、階調性の変化が小さいとしても、階調性が滑らかに変化して閾値以上に増加或いは減少する場合には、この部分については移動平均化処理から除外されるため、第 2 の演算回路における移動平均化処理に用いられる参照画素数が少なくなり、これにより、階調性の変化を損なうことなくノイズ成分を効果的に除去することができる。

【 0 0 6 9 】

また、G のカラー画像信号のみ、または、R、G のカラー画像信号のみに対応して、第 1 の演算回路、ビット選択手段、差分回路、判定回路及び第 2 の演算回路の各回路を設けた場合においては、R、G、B の 3 色のカラー画像信号の全てに対応して上述した各回路を設けた場合と比較して、回路の簡略化、ノイズ除去の処理速度の高速化を図ることができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明のカラー画像処理装置の第 1 の実施の形態を示すブロック図である。

【図 2】

本発明のカラー画像処理装置の第 2 の実施の形態を示すブロック図である。

【図 3】

本発明のカラー画像処理装置の第 3 の実施の形態を示すブロック図である。

【図 4】

本発明のカラー画像処理装置の原理を説明するための図である。

【図 5】

従来カラー画像処理装置の一構成例を示すブロック図である。

【符号の説明】

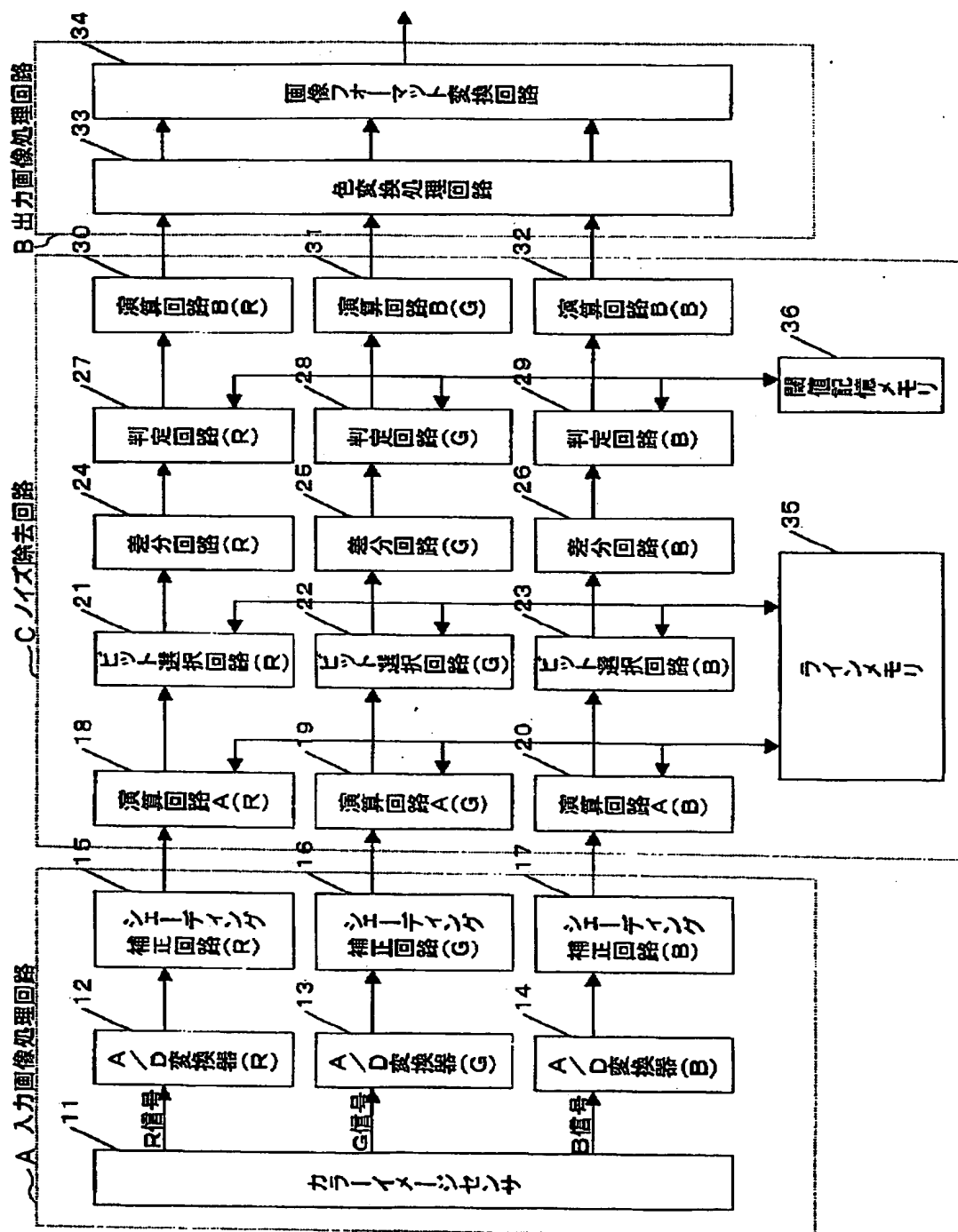
- 1 1 カラーイメージセンサ
- 1 2 ～ 1 4 A / D 変換器
- 1 5 ～ 1 7 シェーディング補正回路
- 1 8 ～ 2 0 演算回路 A
- 2 1 ～ 2 3 ビット選択回路

- 2 4 ~ 2 6 差分回路
- 2 7 ~ 2 9 判定回路
- 3 0 ~ 3 2 演算回路 B
- 3 3 色変換処理回路
- 3 4 画像フォーマット変換回路
- 3 5 ラインメモリ
- 3 6 閾値記憶メモリ
- A 入力画像処理回路
- B 出力画像処理回路
- C ノイズ除去回路

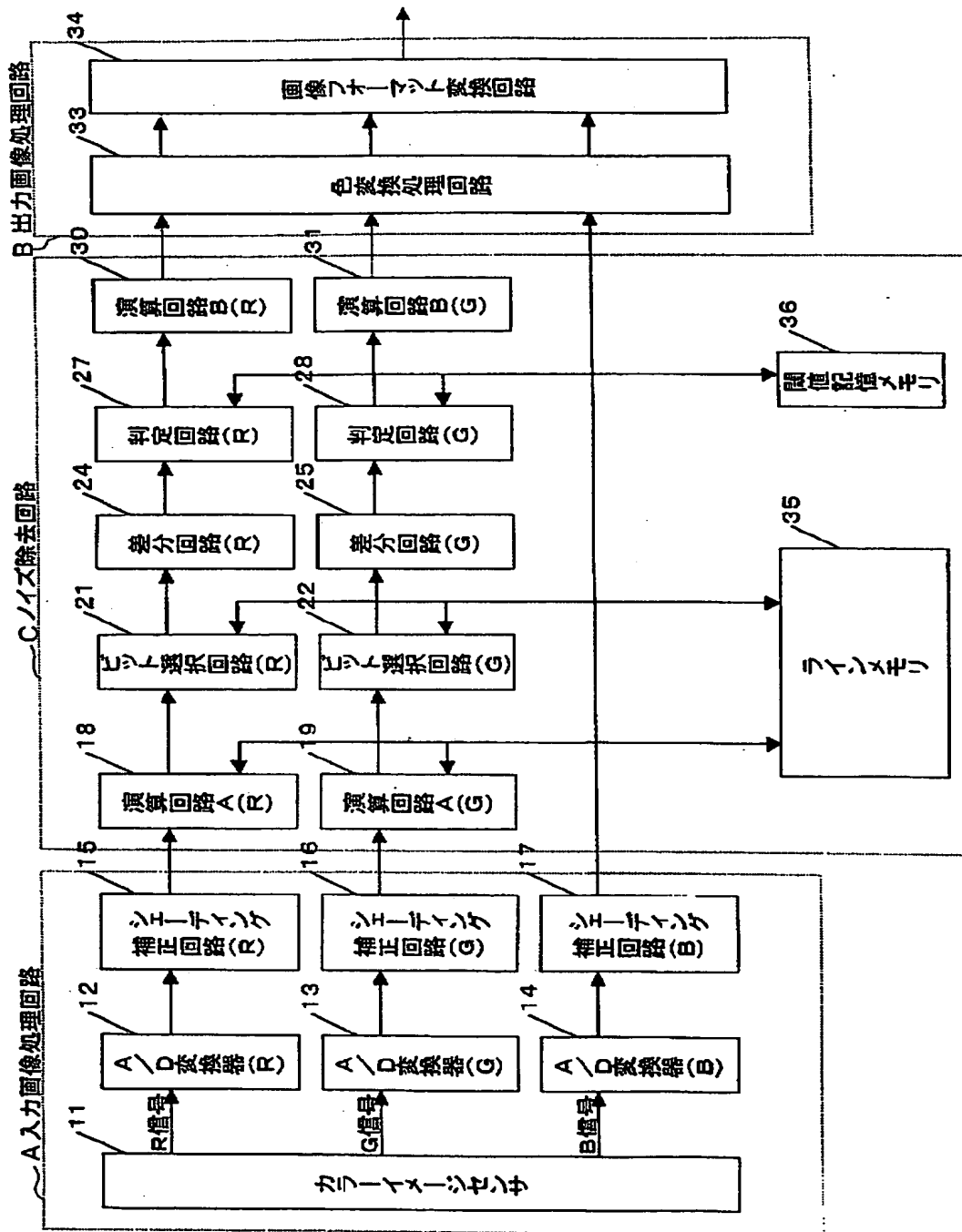
【書類名】

図面

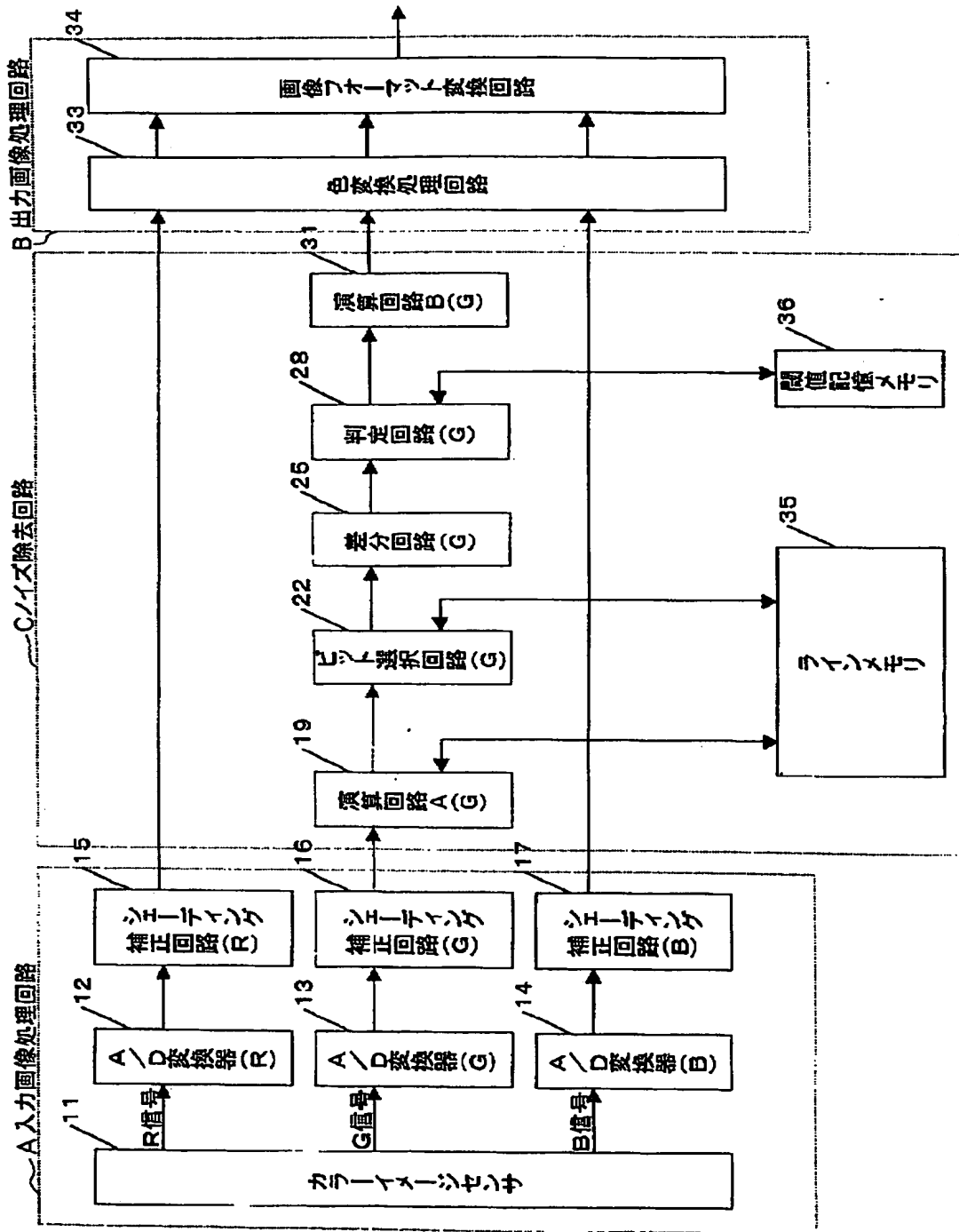
【図1】



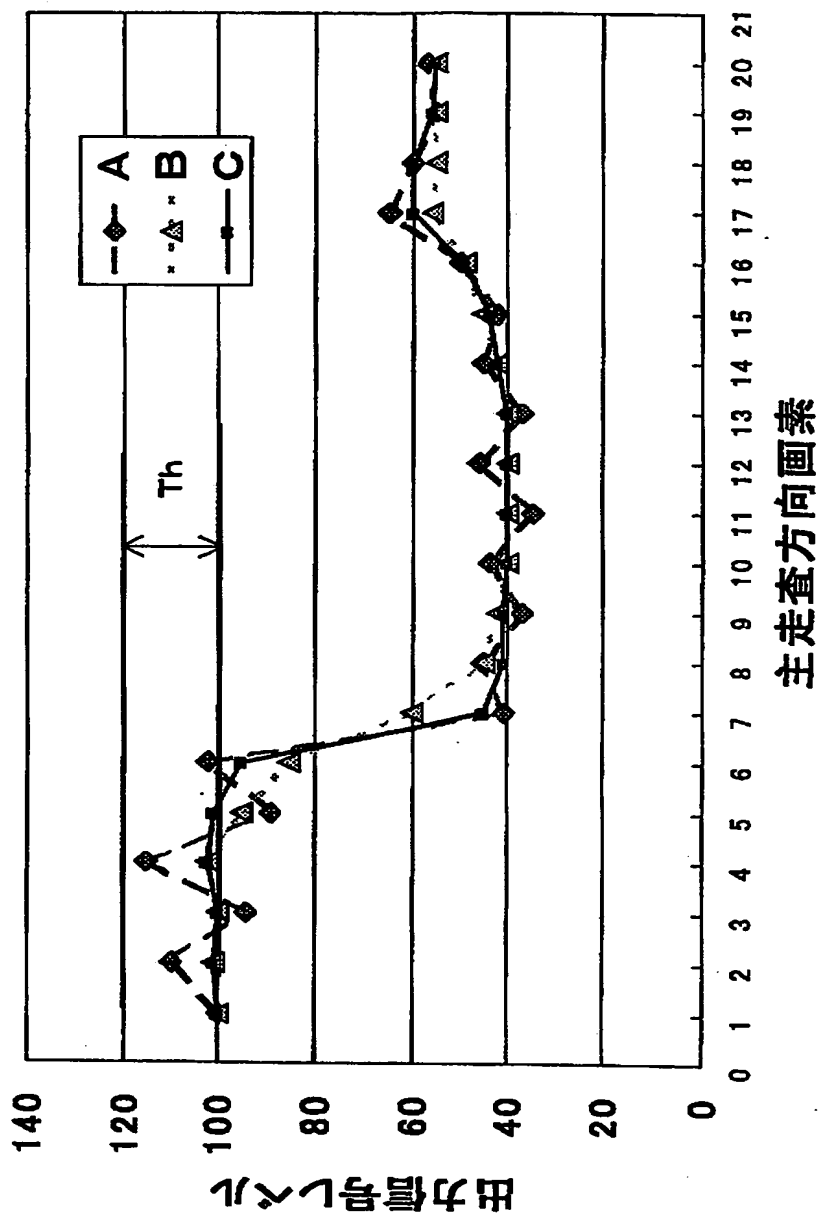
【図 2】



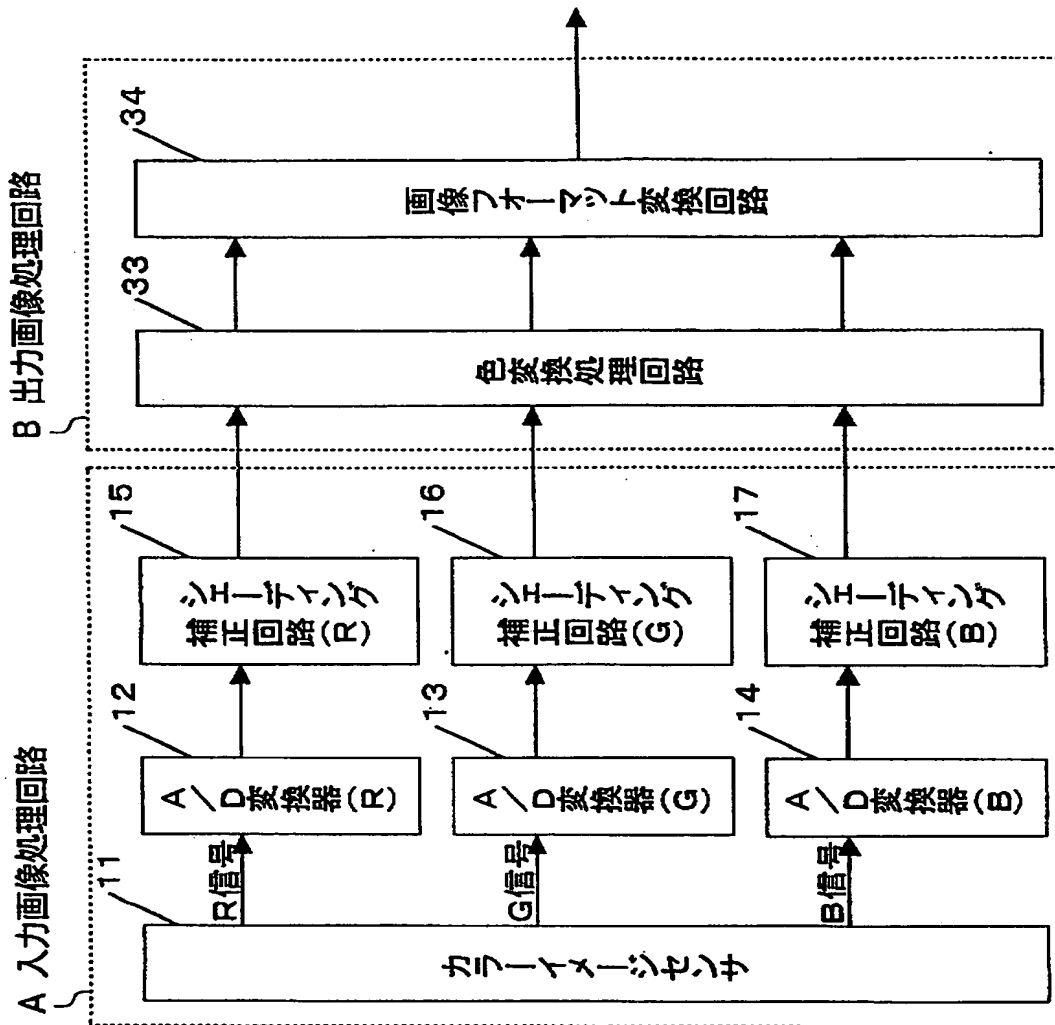
【図 3】



【図 4】



【図 5】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 カラー画像の解像度及び階調性を損なうことなく、簡単な回路でカラー画像に含まれるノイズ成分を除去する。

【解決手段】 入力画像処理回路 A から出力されたカラーデジタル信号の主走査方向の任意の注目画素 i について、所定の数式に基づき移動平均画素数 n を算出する演算回路 A 1 8 ~ 2 0 と、注目画素 i 及び前後 n 画素の参照画素 j を選択出力するビット選択回路 2 1 ~ 2 3 と、注目画素 i の出力レベルと参照画素 j のそれぞれの出力レベルとの差分の絶対値を算出する差分回路 2 4 ~ 2 6 と、注目画素 i を出力するとともに、差分回路 2 4 ~ 2 6 から出力される値と閾値記憶メモリ 3 6 内の所定の閾値とを比較し、該比較結果に基づいて参照画素 j を出力する判定回路 2 7 ~ 2 9 と、判定回路 2 7 ~ 2 9 から出力された出力信号の移動平均化処理を行う演算回路 B 3 0 ~ 3 2 とから構成される。

【選択図】 図 1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000004237]

1. 変更年月日 1990年 8月29日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都港区芝五丁目7番1号

氏 名 日本電気株式会社